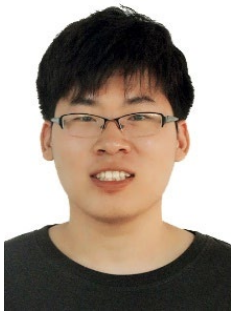
闫辉垠



联系电话：158-0404-2141　　出生年月：1997-11-10

电子邮箱：yan_huiyin@163.com　　家庭住址：辽宁省沈阳市

通信地址：黑龙江省哈尔滨市南岗区西大直街 92 号

教育背景

东北大学	本科	机械工程	2015.09-2019.07
哈尔滨工业大学	硕士研究生（保送）	机械工程	2019.09-至今

科研经历

发表论文

[1] “面向空间应用的 3-R(SRS)RP 多环机构操作臂结构设计及逆运动学分析”《机械工程学报》在投终审（第一作者）

[2] Li, C., Yan, H., Guo, H., Tang, D., Liu, R., & Deng, Z. (2019, June). Revised Kinematics of Rope–Bar Variable Geometry Truss Manipulator. In *IFToMM World Congress on Mechanism and Machine Science* (pp. 659-667). Springer, Cham.（EI 收录）

[3] Li, C., Guo, H., Tang, D., Yan, H., Liu, R., & Deng, Z. (2020). A 3-R (SRS) RP Multi-Loop Mechanism for Space Manipulation: Design, Kinematics, Singularity, and Workspace. Journal of Mechanisms and Robotics, 12(1).（SCI 收录）

[4] Li, C., Tang, D., Guo, H., Yan, H., Ouyang, W., Liu, R., & Deng, Z. (2019, June). Parameters Analysis of SMA Bimetallic Strip Smart Actuator. In *IFToMM World Congress on Mechanism and Machine Science* (pp. 2599-2609). Springer, Cham.（EI 收录）

授权专利

《一种新型球副机构及多自由度复合球副关节铰链》

参与项目

《水下合作目标抓捕机械手》负责结构设计和前期调研

竞赛经历

“博实杯”第一届中国研究生机器人创新设计大赛二等奖　　2019.07

2018 年东北大学 ACTION（东北大学机器人队）队长

2018 年亚太大学生机器人竞赛亚军　　2018.08

2017 年亚太大学生机器人竞赛最佳技术奖　　2017.08

2018 年全国大学生机器人大赛（ROBOCON），获得全国冠军、一等奖及最佳技术奖（机械）

2017 年全国大学生机器人大赛（ROBOCON），获得全国冠军、全国一等奖及最佳技术奖

辽宁省大学生机器人竞赛一等奖 2 次（冠军，季军）　　2015.09-2016.06

技能证书

英语水平：CET-6

专业软件：Solidworks、CAXA、Adams、Ansys、Matlab